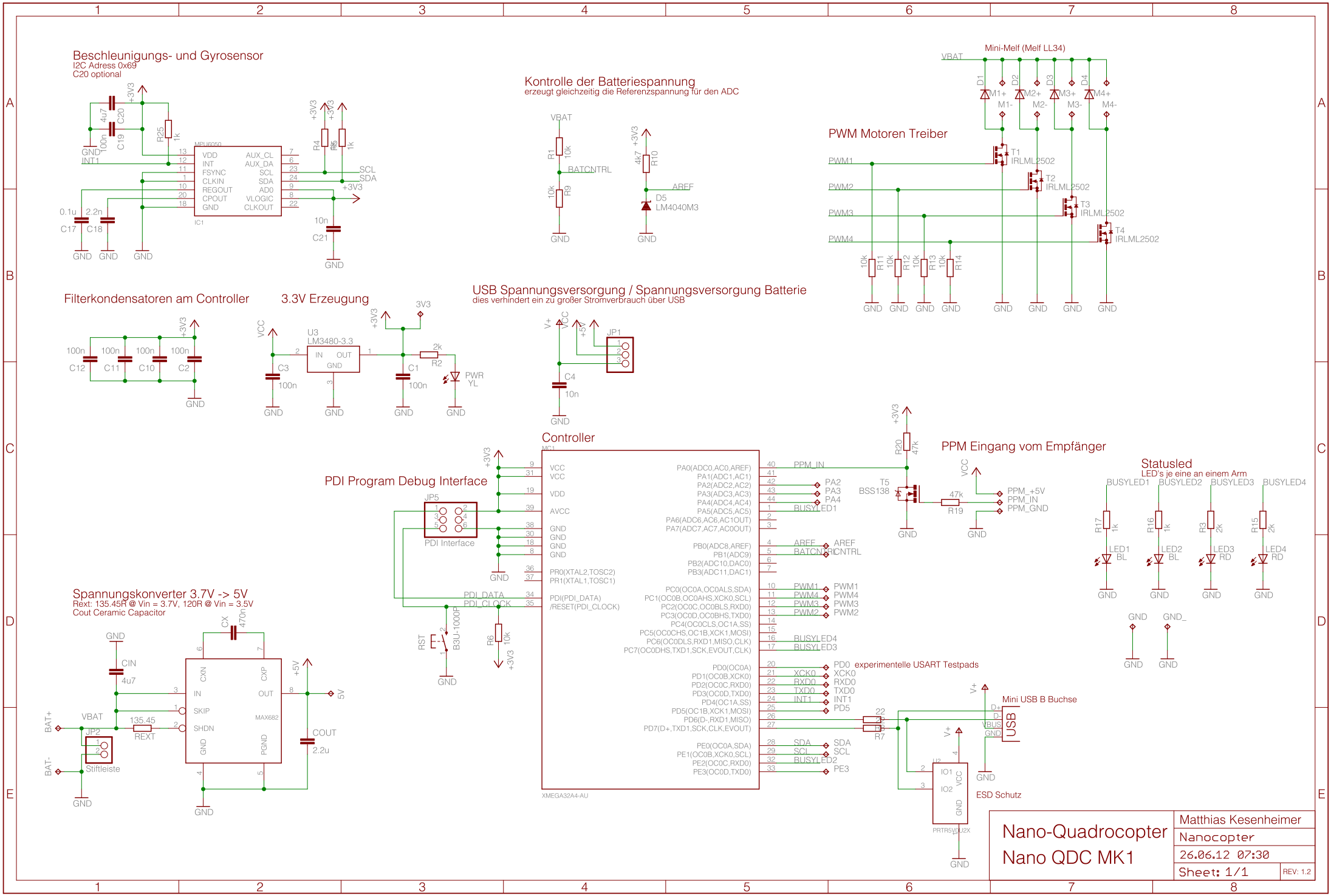
Beschleunigungs- und Gyrosensor
I2C Adress 0x69
C20 optional
MPU6050
VDD
INT
FSYNC
CLKIN
REGOUT
CPOUT
GND
AUX_CL
AUX_DA
SCL
SDA
AD0
VLOGIC
CLKOUT
IC1
INT1
SCL
SDA
Kontrolle der Batteriespannung
erzeugt gleichzeitig die Referenzspannung für den ADC
VBAT
BATCNTRL
AREF
D5
LM4040M3
PWM Motoren Treiber
Mini-Melf (Melf LL34)
PWM1
PWM2
PWM3
PWM4
T1 IRLML2502
T2 IRLML2502
T3 IRLML2502
T4 IRLML2502
Filterkondensatoren am Controller
3.3V Erzeugung
U3
LM3480-3.3
IN
OUT
GND
PWR
YL
USB Spannungsversorgung / Spannungsversorgung Batterie
dies verhindert ein zu großer Stromverbrauch über USB
JP1
Controller
XMEGA32A4-AU
PDI Program Debug Interface
PDI Interface
PDI_DATA
PDI_CLOCK
RST
PPM Eingang vom Empfänger
PPM_IN
PPM_+5V
PPM_GND
Statusled
LED's je eine an einem Arm
BUSYLED1
BUSYLED2
BUSYLED3
BUSYLED4
Spannungskonverter 3.7V -> 5V
Rext: 135.45R @ Vin = 3.7V, 120R @ Vin = 3.5V
Cout Ceramic Capacitor
MAX682
CIN
COUT
REXT
JP2
Stiftleiste
experimentelle USART Testpads
Mini USB B Buchse
ESD Schutz
PRTR5V0U2X
Nano-Quadrocopter
Nano QDC MK1
Matthias Kesenheimer
Nanocopter
26.06.12 07:30
Sheet: 1/1
REV: 1.2